

# PATENT ABSTRACTS OF JAPAN

(11)Publication number : 11-271322  
 (43)Date of publication of application : 08.10.1999

(51)Int.Cl.

G01N 35/10

(21)Application number : 10-075268

(71)Applicant : OLYMPUS OPTICAL CO LTD

(22)Date of filing : 24.03.1998

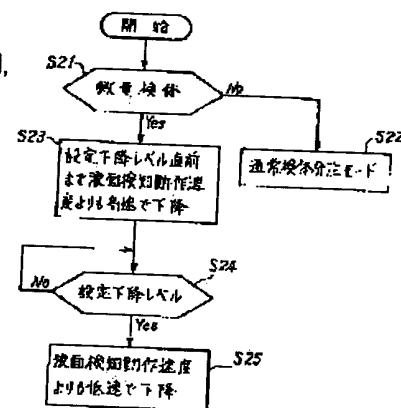
(72)Inventor : TOYAMA AKIO

## (54) LIQUID SUCTION METHOD

### (57)Abstract:

**PROBLEM TO BE SOLVED:** To provide a liquid suction method in which a suction nozzle and a container are not deformed, damaged and fatigue-fractured and in which a liquid, in a trace amount, housed inside the container can be sucked effectively.

**SOLUTION:** A suction nozzle which can be raised and lowered is lowered so as to be capable of coming elastically into contact with the bottom part of a container in which a liquid is housed, and the liquid inside the container is sucked by the suction nozzle. At this time, the suction nozzle is lowered at a prescribed lowering speed up to a preset lowering level at which a possibility that the tip of the nozzle comes into contact with the bottom part of the container from its upper dead center is high (S2). After that, the suction nozzle is lowered at a speed which is slower than the prescribed lowering speed (S6).



### LEGAL STATUS

[Date of request for examination]

[Date of sending the examiner's decision of rejection]

[Kind of final disposal of application other than the examiner's decision of rejection or application converted registration]

[Date of final disposal for application]

[Patent number]

[Date of registration]

[Number of appeal against examiner's decision of rejection]

[Date of requesting appeal against examiner's decision of rejection]

[Date of extinction of right]

Copyright (C); 1998,2000 Japanese Patent Office

(19)日本国特許庁 (JP)

(12) 公開特許公報 (A)

(11)特許出願公開番号

特開平11-271322

(43)公開日 平成11年(1999)10月8日

(51)Int.Cl.<sup>6</sup>  
G 0 1 N 35/10

識別記号

F I  
G 0 1 N 35/06

C

審査請求 未請求 請求項の数 3 O L (全 6 頁)

(21)出願番号 特願平10-75268

(22)出願日 平成10年(1998)3月24日

(71)出願人 000000376

オリンパス光学工業株式会社

東京都渋谷区幡ヶ谷2丁目43番2号

(72)発明者 外山 昭夫

東京都渋谷区幡ヶ谷2丁目43番2号 オリ  
ンパス光学工業株式会社内

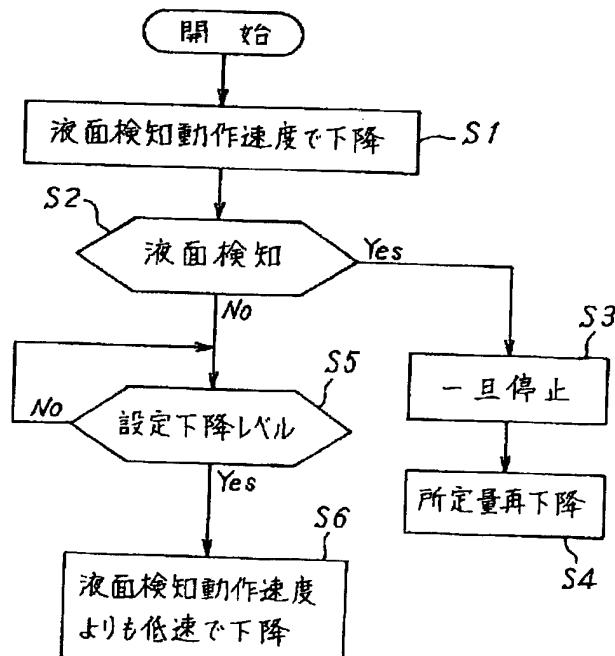
(74)代理人 弁理士 杉村 晓秀 (外8名)

(54)【発明の名称】 液体吸引方法

(57)【要約】

【課題】 吸引ノズルおよび容器に変形や破損、疲労破壊を生じさせることなく、容器内に収容されている微量な液体を有効に吸引できる液体吸引方法を提供する。

【解決手段】 昇降可能な吸引ノズルを、液体を収容する容器の底部に弾性的に当接可能に下降させて、該吸引ノズルにより前記容器内の液体を吸引するにあたり、前記吸引ノズルを、その上死点からノズル先端が前記容器の底部に当接する可能性の高い予め設定した下降レベルまでは所定の下降速度で下降させ、その後は前記所定の下降速度よりも低速で下降させる。



**【特許請求の範囲】**

【請求項1】 昇降可能な吸引ノズルを、液体を収容する容器の底部に弾性的に当接可能に下降させて、該吸引ノズルにより前記容器内の液体を吸引するにあたり、前記吸引ノズルを、その上死点からノズル先端が前記容器の底部に当接する可能性の高い予め設定した下降レベルまでは所定の下降速度で下降させ、その後は前記所定の下降速度よりも低速で下降させることを特徴とする液体吸引方法。

【請求項2】 昇降可能な吸引ノズルを、液体を収容する容器の底部に弾性的に当接可能に下降させて、該吸引ノズルにより前記容器内の液体を吸引するにあたり、前記容器内に収容されている液体が微量であるときに、前記吸引ノズルを、その上死点からノズル先端が前記容器の底部に当接する可能性の高い予め設定した下降レベルの直前までは、通常の下降速度よりも高速で下降させ、その後は通常の下降速度よりも低速で下降させることを特徴とする液体吸引方法。

【請求項3】 昇降可能な吸引ノズルを、液体を収容する容器の底部に弾性的に当接可能に下降させて、該吸引ノズルにより前記容器内の液体を吸引するにあたり、前記容器内に収容されている液体が微量であるときに、前記吸引ノズルを、その上死点から通常の下降速度よりも低速で下降させて、ノズル先端を前記容器の底部に弾性的に当接させることを特徴とする液体吸引方法。

**【発明の詳細な説明】**

**【0001】**

【発明の属する技術分野】 この発明は、例えば、自動化分析装置において検体容器に収容されている血清等の検体を反応容器に分注する検体分注装置に適用するに好適な液体吸引方法に関するものである。

**【0002】**

【従来の技術】 自動化分析装置における検体分注装置では、一般に、分注ノズルとして先端部の細い注射針等が用いられている。この分注ノズルは、その先端が検体容器の底部に当接すると変形したり、破損し易いことから、分注ノズルを検体容器内に下降させて検体を吸引するにあたっては、例えば、ノズル先端が容器底部からある程度離間した位置に停止するように分注ノズルの下降を制御するようにしている。

【0003】 この場合、検体容器に収容された少しでも少ない量の検体から、所望量を吸引できるようにするために、分注ノズルおよび検体容器底部の寸法を決定する各部品のバラツキを考慮した上で、分注ノズル先端と検体容器底部とが当接せず、かつ最も近づくようにする必要がある。しかし、実際には、分注ノズルと検体容器との寸法を決定する部品の数が多いことから、バラツキを極力抑えても検体容器内の検体を全て吸引することはできず、このため、小児検体のように検体容器内に収容されている検体が微量な場合には、所望量を吸引できな

い場合があるという不具合がある。

【0004】 このような不具合を解決し得るものとして、例えば、特開昭55-39029号公報や実開昭58-54558号公報には、検体容器や分注ノズルを弾性体で支持することにより、分注ノズル先端を検体容器底部に弾性的に当接させるようにして、微量検体を吸引するようにしたものが提案されている。

**【0005】**

【発明が解決しようとする課題】 しかしながら、本発明者による種々の実験検討によれば、上述したように、分注ノズル先端を検体容器底部に弾性的に当接させるようにして微量検体を吸引する方法を、例えば自動化分析装置における検体分注装置に採用した場合には、以下に説明するような問題があることが判明した。

【0006】 すなわち、自動化分析装置に用いられる検体分注装置では、分注すべき順次の検体容器に収容されている検体量にバラツキがあることから、一般には、分注ノズルに液面検知機構を設け、液面を検知しながら分注ノズルを一定の速度（液面検知動作速度）で下降させ、液面を検知した時点でその下降を一旦停止させたのち、所望量の検体を吸引し得るレベルだけ再び分注ノズルを下降させて、所望量の検体を吸引するようしている。

【0007】 ここで、検体容器の高さを100mmとすると、微量検体の場合には、分注ノズルが上死点から検体容器の底部に達するまでの移動距離は、100mm以上となる。一方、検体分注装置で順次の検体容器内の検体を分注するサイクルタイムを、例えば4.5secとすると、液面を検知するために分注ノズルを下降させるのに与えられる時間は、例えば500msec程度であるので、この場合の下降速度は、200mm/sec以上となる。したがって、微量検体の場合に、ノズル先端を検体容器底部に当接させて吸引するには、100mm以上の下降動作のあとに、ノズル先端を検体容器底部に当接させることになるので、現状のサイクルタイムを維持するためには、液面を検知した時点で分注ノズルの下降を一旦停止せることなく、液面を検知するために下降する動作を延長して、すなわち200mm/sec以上もの下降速度で、ノズル先端を検体容器底部に当接させることになる。

【0008】 このため、たとえ分注ノズルと検体容器底部とを弾性的に当接可能にしても、分注ノズルや検体容器が破損するおそれがあるので、高速での検体分注ができない。また、一度や二度の当接では破損しないとしても、分注ノズルが変形して分注精度に悪影響を及ぼしたり、疲労破壊を起こすおそれがある。このような問題は、自動化分析装置の処理能力を向上するために、サイクルタイムを更に短縮しようとすると、より大きな問題となる。

【0009】 この発明は、このような従来の問題点に着

目してなされたもので、吸引ノズルおよび容器に変形や破損、疲労破壊を生じさせることなく、容器内に収容されている微量な液体を有効に吸引できる液体吸引方法を提供することを目的とするものである。

#### 【0010】

【課題を解決するための手段】上記目的を達成するため、この発明は、昇降可能な吸引ノズルを、液体を収容する容器の底部に弾性的に当接可能に下降させて、該吸引ノズルにより前記容器内の液体を吸引するにあたり、前記吸引ノズルを、その上死点からノズル先端が前記容器の底部に当接する可能性の高い予め設定した下降レベルまでは所定の下降速度で下降させ、その後は前記所定の下降速度よりも低速で下降させることを特徴とするものである。

【0011】さらに、この発明は、昇降可能な吸引ノズルを、液体を収容する容器の底部に弾性的に当接可能に下降させて、該吸引ノズルにより前記容器内の液体を吸引するにあたり、前記容器内に収容されている液体が微量であるときに、前記吸引ノズルを、その上死点からノズル先端が前記容器の底部に当接する可能性の高い予め設定した下降レベルの直前までは、通常の下降速度よりも高速で下降させ、その後は通常の下降速度よりも低速で下降させることを特徴とするものである。

【0012】さらに、この発明は、昇降可能な吸引ノズルを、液体を収容する容器の底部に弾性的に当接可能に下降させて、該吸引ノズルにより前記容器内の液体を吸引するにあたり、前記容器内に収容されている液体が微量であるときに、前記吸引ノズルを、その上死点から通常の下降速度よりも低速で下降させて、ノズル先端を前記容器の底部に弾性的に当接させることを特徴とするものである。

#### 【0013】

【発明の実施の形態】以下、この発明の実施の形態について、図面を参照して説明する。図1は、この発明に係る液体吸引方法を実施する自動分析装置の検体分注装置の要部の構成を示すものである。この検体分注装置は、検体容器収納部1に保持された複数の検体容器2（図では一本のみを示す）から、図示しない複数の反応容器に順次検体を分注するものである。分注ノズル3は、例えばコイルバネよりなる弹性部材4を介して、昇降アーム5に相対的に上下動可能に下方に偏倚して支持し、この分注ノズル3に切り換え弁6を介してシリングポンプ7および洗浄水タンク8を連結する。昇降アーム5は、制御ユニット11の制御のもとに、ノズル上下動駆動モータ12を介して昇降させ、切り換え弁6は、制御ユニット11の制御のもとに、その切り換え動作を制御し、シリングポンプ7は、制御ユニット11の制御のもとに、シリングポンプ駆動モータ13を介して吸排動作させるようとする。

【0014】また、分注ノズル3には、公知の液面検知

機構（図示しないが、例えば静電容量やエアー式のようにノズル先端が液面に接触したことを電気信号として検知可能な物）を設け、その液面検知信号を制御ユニット11に供給するようにする。さらに、分注ノズル3と検体容器2との当接を検知するため、例えば昇降アーム5にはフォトインタラプタ15を、分注ノズル3には非当接状態でフォトインタラプタ15の光路を遮光するように遮光板16をそれぞれ設けて当接検知機構17を構成し、その当接検知信号を制御ユニット11に供給するようにする。

【0015】このようにして、例えば、分注ノズル3を含む管路内に洗浄水を満たした状態で、先ず、切り換え弁6により分注ノズル3とシリングポンプ7とを連通させ、その状態で、分注ノズル3を、検体吸引位置において上死点位置から検体容器2内に下降させ、シリングポンプ7を吸引動作させることにより所望量の検体を吸引する。次に、分注ノズル3を上死点位置まで上昇させたのち、図示しない回動機構により水平面内で回動させて、所定の検体吐出位置に位置決めし、その状態でシリングポンプ7を吐出動作させることにより、吸引した所望量の検体を図示しない反応容器に吐出する。その後、分注ノズル3を回動機構により回動させてノズル洗浄位置に位置決めし、そのノズル洗浄位置で分注ノズル3を下降させてノズル先端部を図示しない洗浄層に侵入させた状態で、シリングポンプ7を吐出動作させて、分注ノズル3から洗浄水を吐出することにより洗浄動作を行う。その後、切り換え弁6によりシリングポンプ7と洗浄水タンク8とを連通させた状態で、シリングポンプ7を吸引動作させて所定量の洗浄水を吸引して、次の検体の分注に備える。

【0016】この発明の第1実施形態においては、分注ノズル3の先端が検体容器2の底部に当接する可能性の高い分注ノズル3の下降レベルを制御ユニット11内に予め設定し、その設定下降レベルと、液面検知機構（図示せず）からの液面検知信号および当接検知機構17からの当接検知信号とに基づいて、検体を吸引する際の分注ノズル3の下降を制御する。ここで、分注ノズル3の設定下降レベルは、検体容器2の形状等に応じてその底部のバラツキを考慮した容器底部レベルに基づいて設定する。

【0017】すなわち、図2にフローチャートを示すように、先ず、分注ノズル3を、上死点から液面を検知しながら所定の下降速度（液面検知動作速度）で下降させ（ステップS1）、設定下降レベルに達する前に液面が検知されたか否かを検出する（ステップS2）。ここで、設定下降レベルに達する前に液面が検知された場合には、通常の検体と判定してその時点で下降を一旦停止させたのち（ステップS3）、所望量の検体を吸引し得るレベルだけ再び分注ノズル3を下降させて（ステップS4）、所望量の検体を吸引する。

【0018】これに対し、ステップS2で設定下降レベルに達する前に液面が検知されなかった場合には、ステップS5で設定下降レベルに達するまで、分注ノズル3を液面検知動作速度で下降させる。ここで、設定下降レベルに達したことが検出されたら、微量検体と判定して、その時点で下降速度を液面検知動作速度よりも低速にして分注ノズル3を下降させ（ステップS6）、その後、ノズル先端が容器底部に当接し、更に昇降アーム5が弾性部材4の弾性力に抗して下降して、遮光板16がフォトインターラプタ15の光路から退避することにより当接検知機構17から発生される当接検知信号に同期して、昇降アーム5の下降を停止させて検体を吸引するようにする。なお、この場合、低速下降中に、検体容器2内に検体があれば、液面検知信号が発生することになるが、この場合にはその液面検知信号を例えれば検体の有無に用いるようにして、分注ノズル3の下降制御には用いないようにする。

【0019】このように、微量検体であることを検体分注装置で自動的に検出して、分注ノズル3の先端を液面検知動作速度よりも低速（例えば、200mm/sec未満、好ましくは10～150mm/sec、特に50～100mm/sec）で検体容器2の底部に当接させて、検体を吸引するようすることにより、分注ノズル3や検体容器2の変形や破損、疲労破壊を生じさせることなく、例えれば検体量が100μl以下の微量液体でも有効に吸引することができる。また、検体分注装置のサイクルタイム、すなわち一検体に対する吸引、吐出およびノズル洗浄の通常の合計タイムが、例えば4.5secの場合には、微量検体の分注では、その整数倍、例えば2倍の9secとして1サイクル長くし、その半分の4.5secを検体吸引動作に割り当てることで、分注ノズル3の検体容器2の底部への当接速度を十分遅くできると共に、以後全ての検体吐出のタイミングを延長したサイクル分である1サイクルずつずらすように制御することで、他の通常の検体と混在して分析動作を行うことができる。このようにしても、全検体に占める微量検体の数は一般に少ないので、微量検体を何らの支承をきたすことなく確実に吸引できる利点を考慮すれば、処理能力の多少の低下は何ら問題とはならない。

【0020】この発明の第2実施形態においては、第1実施形態と同様に、分注ノズル3の先端が検体容器2の底部に当接する可能性の高い分注ノズル3の下降レベルを制御ユニット11内に予め設定する他、この実施形態では、検体容器2が微量検体を収容するものであることを、制御ユニット11に認識させておく。ここで、装置に微量検体であることを認識させる方法としては、例えば、オペレータにおいて図示しないキーボード等から微量検体の検体容器2を制御ユニット11に入力して認識させたり、あるいは検体容器2に貼付されるバーコードを読み取ることにより制御ユニット11において自動的

に認識させるようとする。

【0021】このようにして、微量検体の吸引にあたっては、図3にフローチャートを示すように、先ず、制御ユニット11において、分注すべき検体が微量検体であるか否かを判断し（ステップS21）、微量検体でない場合には、通常検体分注モードとして、分注ノズル3の下降動作を、第1実施形態で説明した通常の検体における下降動作と同様に制御して（ステップS22）、検体を吸引する。これに対し、ステップS21で微量検体と判断された場合には、分注ノズル3を上死点から設定下降レベルの直前までは、通常の液面検知動作速度よりも高速で下降させ（ステップS23）、その後、設定下降レベルに達したら（ステップS24）、その時点で下降速度を低速に、例えれば通常の液面検知動作速度よりも低速にして分注ノズル3を下降させ（ステップS25）、その後は、第1実施形態と同様に、ノズル先端が容器底部に当接し、更に昇降アーム5が弾性部材4の弾性力に抗して下降して、当接検知機構17から当接検知信号が発生したら、その時点で昇降アーム5の下降を停止させて検体を吸引するようする。

【0022】このように、微量検体であることを検体分注装置に予め認識させて、微量検体の吸引にあたっては、分注ノズル3を設定下降レベル直前までは通常の液面検知動作速度よりも高速で下降させ、その後は液面検知動作速度よりも低速で下降させて、ノズル先端を検体容器2の底部に当接させて検体を吸引するようすることにより、第1実施形態と同様に、分注ノズル3や検体容器2の変形や破損、疲労破壊を生じさせることなく、微量液体を有効に吸引することができる。しかも、この実施形態では、微量検体の場合に、設定下降レベル直前までは分注ノズル3を通常の液面検知動作速度よりも高速で下降させるので、検体容器2が収容する検体量の多少にかかわらず常に検体分注を短時間で処理でき、通常のサイクルタイムで分注することができる。

【0023】この発明の第3実施形態においては、第2実施形態と同様に、分注ノズル3の先端が検体容器2の底部に当接する可能性の高い分注ノズル3の下降レベルを制御ユニット11内に予め設定すると共に、検体容器2が微量検体を収容するものであることを制御ユニット11に認識させるが、この実施形態では、微量検体であるときは、分注ノズル3を、その上死点から通常の下降速度、すなわち液面検知動作速度よりも低速で下降させ、ノズル先端を検体容器2の底部に弾性的に当接させ、その状態で微量検体を吸引する。

【0024】したがって、この実施形態においても、分注ノズル3や検体容器2の変形や破損、疲労破壊を生じさせることなく、微量液体を有効に吸引することができる。なお、この実施形態の場合、微量検体を吸引する際の分注ノズル3の下降速度が遅いため、通常のサイクルタイムで分注できなくなるが、この場合のサイクルタイ

ムを、第1実施形態と同様に、通常のサイクルタイムの整数倍に設定しておけば、分析動作の整合性を確保できるので、通常検体と混在して分注動作を行うことができる。

【0025】なお、この発明は、上述した実施形態にのみ限定されるものではなく幾多の変更または変形が可能である。例えば、第1または第2実施形態では、設定下降レベルの上下で段階的に速度を切り換えているが、設定下降レベルを境に連続的に減速したり、加速するような制御を行ってもよい。また、検体容器2として、複数種の容器が使用される場合には、分注ノズル3の先端が検体容器2の底部に当接する可能性の高い設定下降レベルを容器の種類に応じて予め設定しておき、使用される容器の種類に応じて対応する設定下降レベルを選択して用いるようにすることもできる。例えば、検体容器収納部1に微量検体をセットする場合、通常使用している真空採血管を使用せず、真空採血管の上に微量検体用のカップを乗せて使用する場合があるが、このような場合には、分注開始に先立って、設定下降レベルを対応するものに変更しておけばよい。このようにすれば、分注ノズルが微量検体用カップに突き刺さる等のトラブルの発生を有効に防止することができる。

【0026】また、図1では、分注ノズル3を弾性部材4を介して昇降アーム5に支持することにより、分注ノズル3と検体容器2とを弾性的に当接可能にしたが、例えば図4に示すように、分注ノズル3は昇降アーム5に固定し、検体容器収納部1に、任意の量の検体を収容した検体容器2の重量では弾性変化しないが、分注ノズルの下降力量で弾性変化するような弾性を有する適宜の弾性材21を設けて、その上に検体容器2を収納するようにもできる。この場合において、複数種の検体容器が使用される場合には、その種類に応じて分注ノズル3の下降の下死点を設定しておけばよい。また、第2実施形態では、微量検体を収容していることをキーボードやバーコードにより事前認識させるようにしているが、検体容器2の側面から底面より若干高い位置を横切るように光を投射してその透過光を受光したり、検体容器2の上方から超音波を容器内に投射してその反射波を受信して、微量検体か否かの判定だけを予め行わせるよ

うにしてもよい。さらに、この発明は、上述した自動化分析装置の検体分注装置に限らず、液体を吸引する種々の吸引装置に有効に適用することができる。

#### 【0027】

【発明の効果】この発明によれば、容器内に収容されている微量液体を吸引する際に、少なくとも吸引ノズルの先端が容器の底部に当接する可能性の高い予め設定した下降レベル以後は、吸引ノズルを通常の下降速度よりも低速で下降させるようにしたので、ノズル先端が容器底部に当接する際の衝撃を小さくできる。したがって、吸引ノズルと容器底部とが弾性的に当接可能であることと相まって、吸引ノズルおよび容器に変形や破損、疲労破壊を生じさせることなく、容器内に収容されている微量な液体を有効に吸引することができる。

#### 【図面の簡単な説明】

【図1】この発明に係る液体吸引方法を実施する自動分析装置の検体分注装置の要部の構成を示す図である。

【図2】図1に示す検体分注装置によるこの発明の第1実施形態を説明するためのフローチャートである。

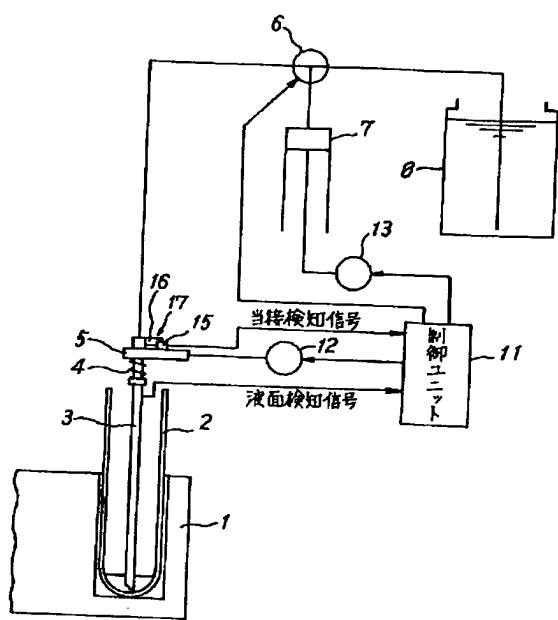
【図3】同じく、第2実施形態を説明するためのフローチャートである。

【図4】図1に示す検体分注装置の変形例の要部を示す図である。

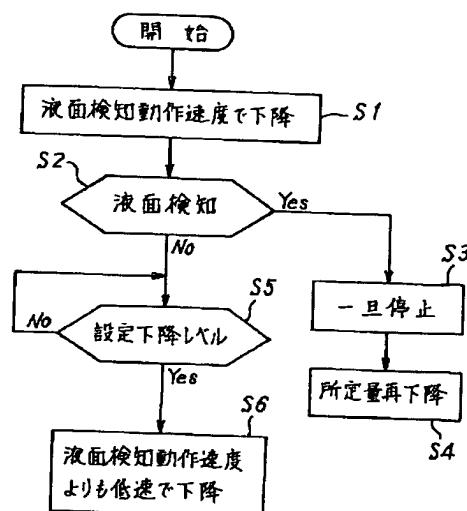
#### 【符号の説明】

- 1 検体容器収納部
- 2 検体容器
- 3 分注ノズル
- 4 弾性部材
- 5 昇降アーム
- 6 切り換え弁
- 7 シリンジポンプ
- 8 洗浄水タンク
- 11 制御ユニット
- 12 ノズル上下駆動モータ
- 13 シリンジポンプ駆動モータ
- 15 フォトインタラプタ
- 16 遮光板
- 17 当接検知機構
- 21 弾性材

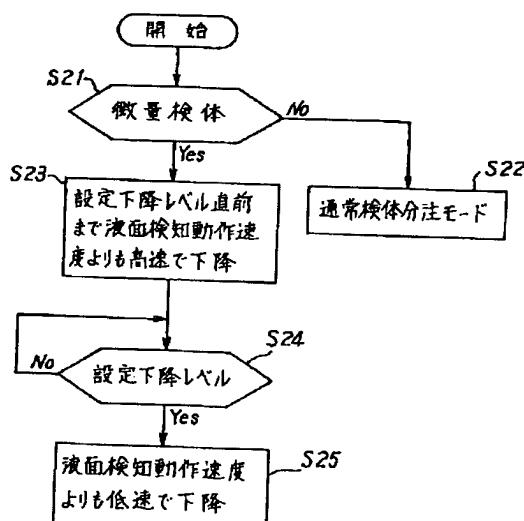
【図1】



【図2】



【図3】



【図4】

